

Manual de instrucciones GY 400

Gracias por comprar un giróscopo de GY400 AVCS. Antes de usar su nuevo giróscopo, leer por favor este manual a fondo y utilizar el giróscopo correctamente y con seguridad. Después de leer este manual, guárdelo en un lugar seguro.

① Prologo

El GY400 el rendimiento es alto, acuerdo, giróscopo ligero de AVCS (sistema de control angular del vector) desarrollado para los modelos de helicópteros. Porque el sensor y el circuito de control son integrados, y simple en la instalación.

② CARACTERÍSTICAS

Sistema de AVCS

Puesto que los cambios del ajuste del timón causados por el viento y los otros cambios y frente meteorológico, la parte posterior, delanteros, revés, y otros cambios de la actitud del helicóptero están cancelados automáticamente, en la operaciones de la cola (timón) es fácil, haciendo perfecto para los vuelos3D.

Sensor del girocompás de SMM

Uso de desarrollado extremadamente reciente - el sensor bajo del giróscopo se deriva SMM (control micro del silicio) elimina virtualmente cambios del ajuste del timón durante vuelo.

Integrado, compacto, y peso ligero

Tamaño compacto (21.8 × 19.0m m del × 21.8) y un peso ligero (15g) observado por tecnología de alta densidad del montaje.

Caja conductora de la resina

La caja conductora de la resina mejora resistencia del EMC (interferencia electrostática y electromagnética).

③ CONEXIONES

El CY400 viene con los accesorios siguientes:

Conexión canal 5
Conexión giro a receptor

Conexión a servo





Giróscopo de AVCS

Los giróscopo convencionales envían señales de control al servo del timón solamente cuando la cola del helicóptero se mueve. Cuando la cola se mueve, la señal de control del giróscopo se convierte en cero. Inversamente, el giróscopo de AVCS continúa enviando señales de control al servo incluso cuando la cola del helicóptero para de moverse.
Lo que se describe secuencialmente el giróscopo convencional y el giróscopo de AVCS.

Operación del giróscopo convencional

La operación básica es descrita considerando el caso cuando el helicóptero está asomando bajo condiciones del viento cruzado. Con un girocompás convencional, cuando el helicóptero encuentra un viento de costado, la fuerza del viento de costado hace la cola del helicóptero se desplace a favor del aire (desviación de cola). Cuando la cola esta desplazada, el giróscopo genera un control señalar que para el desplazamiento. Cuando la cola esta desplazada, la señal de control del giróscopo se convierte en cero.
Si el viento de costado continúa haciendo la cola se desplaza en este estado, se repite la operación de la “parada” hasta que las caras de la cola viento baje. Esto se llama el efecto del “weathervane”.

Operación del giróscopo de AVCS

Las desviaciones de cola, una señal de control del giróscopo computan el ángulo de desviación de cola y hacen salir constantemente un control señalar que resiste el viento de costado. Por lo tanto, la desviación de la cola puede ser parada incluso si el viento de costado continúa efectuando el helicóptero. Es decir el giróscopo sí mismo corrige automáticamente cambios (del ajuste auto) en ajuste de la cola del helicóptero al lado del viento de costado. Considerando la operación de un girocompás de AVCS, cuando la cola del helicóptero gira, el servo también gira de acuerdo con el ángulo de la rotación de la cola. Cuando la cola para el girar, los tensores del servo a que ha parado en esa posición. Ésta es la función auto del ajuste.





④FUNCIONES GY400

Supervisión de LED

Indica el estado del funcionamiento del GY400. El contenido de los destellos nos indica el estado del giróscopo. Para más información leer el punto **supervisión Led pantalla**.

Regulador de ajuste del límite [LÍMITE]

Fija el recorrido máximo del servo del timón. Mover el mando del timón a la izquierda o la derecha y ajustar el recorrido de ajuste del límite de modo que el ángulo servo del funcionamiento no pegue el acoplamiento. Durante vuelo, el servo no funcionará más allá de este ángulo y se protege el acoplamiento. Cuando el recorrido de ajuste se da vuelta a la derecha, el aumento servo del ángulo del funcionamiento.

Interruptor de la dirección de la operación del giróscopo [DIR]

Cambia la dirección del control del giróscopo. Debe ser cambiada acordando la dirección de la rotación del rotor principal y la dirección del acoplamiento del timón. Si el servo del timón se mueve en la dirección de la cancelación cuando la nariz del helicóptero se mueve, las direcciones del funcionamiento son buenas.
Si usted intenta volar un modelo con un rotor de la rotación a la derecha cuando se invierte la dirección de la operación del giróscopo, la nariz dará vuelta a la izquierda y al resultado en una situación peligrosa.

Conectador de la conmutación de la sensibilidad

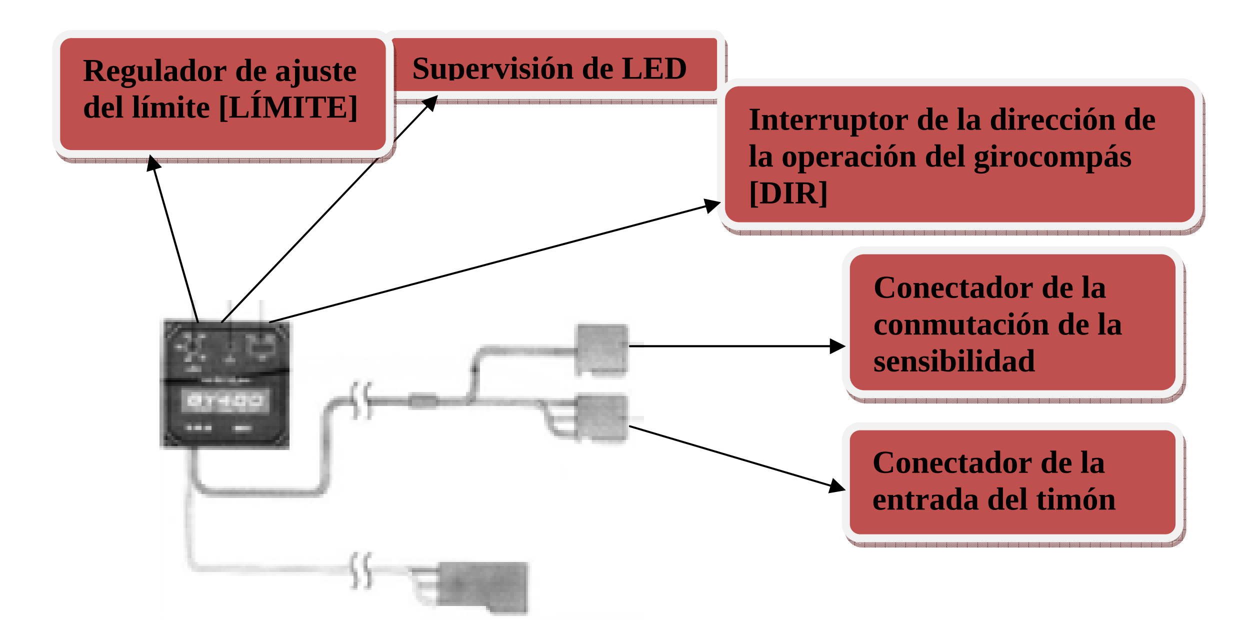
Conectador de la entrada de señal de conmutación de la sensibilidad del giróscopo. Conectar con el canal de la conmutación de la sensibilidad del receptor (normalmente CH5). Este conectador también se utiliza simultáneamente para cambiar entre el AVCS y los modos de operación normal. Puesto que este conectador es una sola señal del cable, no desconectar con fuerza puede producirse roturas.

Conectador de la entrada del timón

Conectadores al estado de la operación del giróscopo de la exhibición de LED del conectador de salida del canal del timón del receptor (CH4)







Indicaciones de LED del giróscopo.

Flash rápido: Exhibido mientras que los datos se están inicializando en la energía de encendido

Luz constante: Indica que el giróscopo está funcionando en el modo de AVCS.

Apagado: Indica que la energía está apagada, o el giróscopo está funcionando en el modo normal del giróscopo.

Flash lento: Exhibido cuando no hay señal de la operación del timón que es entrada del transmisor. En este tiempo, el servo del timón no funciona.

Flash intermitente: Exhibición de alarma cuando la corriente fue puesta en el modo normal del giróscopo. Para que la señal neutral del timón sea leída correctamente, fijar el transmisor al modo de AVCS y poner la corriente del giróscopo otra vez.

Doble el flash: Exhibido cuando la señal del timón del transmisor en el modo de AVCS es diferente de la señal neutral memorizada en el giróscopo. También destella cuando el mando del timón esta funcionado.

Solo flash: Exhibido solamente cuando el interruptor de la sensibilidad del transmisor se cambia rápido entre el normal y el AVCS coloca por lo menos 3 veces, después vueltos a la posición de AVCS y el mando del timón del transmisor fue movido rápido a izquierda y derecha y a menos 3 veces. Después de que se apague esta exhibición, el timón está en la posición neutral.

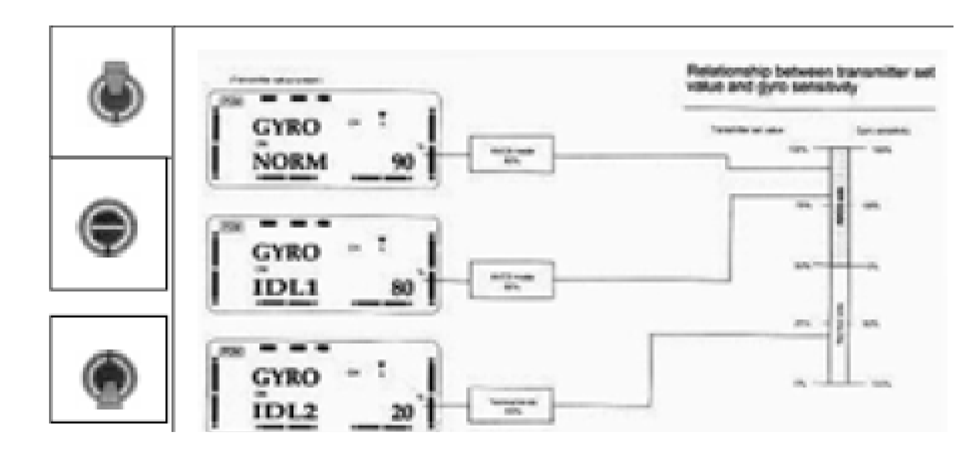




Relación entre el ajuste de la sensibilidad del transmisor y la sensibilidad de la operación del giróscopo y el modo de operación.

La sensibilidad del giróscopo se convierte en cero cuando la señal de conmutación de la sensibilidad del transmisor está en la posición neutral. La sensibilidad se puede ajustar sobre la anchura de la desviación de la señal funcionando en el modo de AVCS en + lado y en el modo normal del giróscopo en - el lado de la posición neutral.
Cuando el transmisor tiene una función de conmutación de la sensibilidad del giróscopo (serie de T9ZHwc, T8UHPS, etc.) y el ajuste de la sensibilidad de la pantalla de la disposición del giróscopo del transmisor es el 50%, la sensibilidad del giróscopo GY400 se convierte en cero. Cuando el ajuste excede del 50%, el giróscopo entra en el modo de AVCS y la sensibilidad se convierte en 100% en 100%. En los ajustes bajar que el 50%, el giróscopo entra en el modo normal del giróscopo y la sensibilidad se convierte en 100% en el 0%.
Cuando el ajuste de la sensibilidad es realizado por el canal del interruptor del transmisor. La conmutación de modo del giróscopo del modo y del normal de AVCS es realizada por la posición de interruptor. La sensibilidad de cada modo es fijada por la función del ajuste del ángulo del timón (ATV, AFR, etc.) del canal respectivo. Cuando el valor determinado de ATV o de AFR es el 90%, la sensibilidad del giróscopo se convierte en 100%.

Transmisor con la función de conmutación de la sensibilidad del girocompás (T9Zwc, FF8S, etc.)

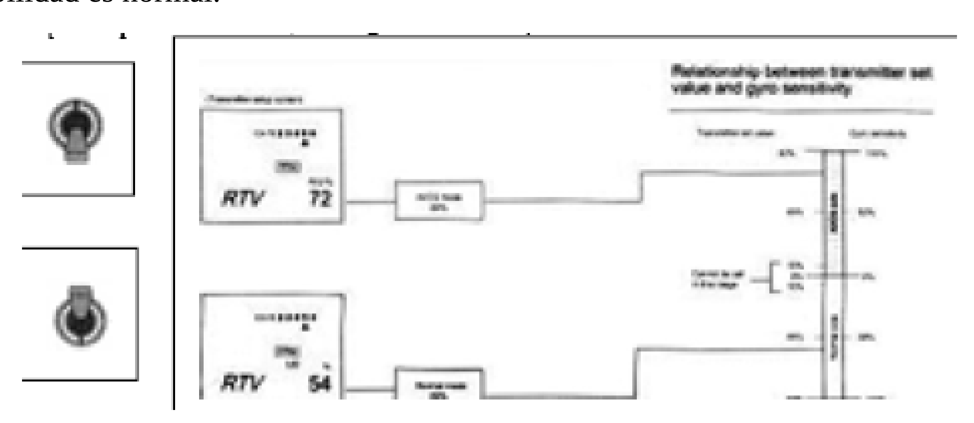


La figura antedicha es un ejemplo de la función de conmutación de la sensibilidad del giroscopio, para cambiar el mando (modo de AVCS), a estar desocupado encima de 1 (modo de AVCS) y a estar desocupado encima de 2 (modo normal del giroscopio) por SW-E y para fijar la sensibilidad del girocompás hasta el 80%, el 60%, respectivamente.
[Procedimiento del ajuste]
1 .Llamar la pantalla de la disposición del giróscopo del menú del avance del transmisor.
2. Pulsar la tecla de cursor y exhibir la pantalla de la selección del interruptor. Pulsar la tecla de datos y seleccionar SW-E.
3 Pulsar la tecla de cursor y exhibir la pantalla de cernido de la NORMA de la sensibilidad y la sensibilidad de cernido determinada hasta el 90%.
4. Pulsar la tecla de cursor y exhibir la pantalla de IDL 1 y fijar la sensibilidad de IDL 1 hasta el 80%.





5. Pulsar la tecla de cursor y exhibir la pantalla de IDL 2 y fijar la sensibilidad de IDL 2 hasta el 20%. ·
*Los valores antedichos son los valores cuando la función del revés del canal de la sensibilidad es normal.



Transmisor con el fundición de ATV

La figura aplicaciones antedichas la función de CH5 ATV y es un ejemplo de cambiar al interruptor (modo de AVCS) en la posición delantera del interruptor y estar desocupado para arriba (modo normal del girocompás) en la posición posterior y a fijar la sensibilidad de cada modo hasta el 80% y el 60%, respectivamente.
[Procedimiento del ajuste]
1. Llamar la pantalla de CH5 ATV.
2. Tirar del interruptor CH5 adelante y fijar la tarifa de ATV hasta el 72%.
3. Empujar el interruptor CH5 al revés y fijar la tarifa de ATV hasta el 54%.
Sin embargo, cuando la conmutación de la sensibilidad se realiza con el interruptor CH5, el modo de AVCS no se puede utilizar en el interruptor y la marcha lenta ambos para arriba. El modo del giroscopio del modo y del normal de AVCS es cambiado por la posición de interruptor.
* Los valores antedichos son los valores cuando la función del revés del canal del ajuste de la sensibilidad es normal.

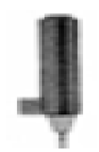




⑤ USO

Montaje de ajustar el GY400 como descrito más abajo.

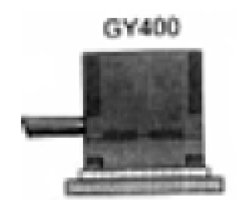
El excesiva funcionar del fuerza del que del modo de los interruptores GY400 y al regulador de ajuste de del suministrado y los del miniatura del destornillador del EL de Utilizar no es aplicado.



El excesiva fuerza en el giro del regulador del giroscopio GY400 y al regulador de ajuste de del suministrado puede provocar una avería en el equipo, utilízalo con cuidado.

Instalación en el fuselaje.

(1) Instalación de giróscopo



Instalar el giróscopo de modo que la parte inferior del giróscopo sea perpendicular a la dirección del eje del eje de rotor principal. Los cambios de este eje también se reflejan en el rodillo y inclinaciones direcciones.

Instalar siempre el GY400 usar la cinta de doble cara de la esponja

Al usar el GY400 con un helicóptero del motor, instalar el giróscopo por lo menos el 10cm del motor impulsor

(2) Conexión eléctrica giróscopo.



Conectar con el canal de la conmutación de la sensibilidad del receptor (CH5)
Conectar con el canal del timón del receptor (CH4).

Conectar con el servo del timón





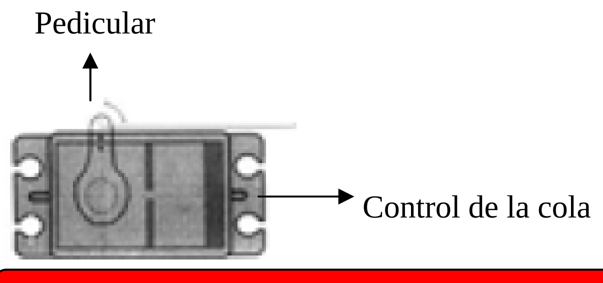
(3) Chequeo de servo del acoplamiento del timón

Fijar el interruptor de la sensibilidad del giroscopio del transmisor a la posición de AVCS y poner la corriente del transmisor, después poner la corriente del giroscopio (compartida con el receptor). Puesto que el GY400 inicializa los datos cuando se pone la corriente, fijar el mando del timón a la posición neutral y no mover el helicóptero por aproximadamente 3 segundos.

Si las luces del monitor LED, el giroscopio están funcionando en el modo de AVCS. Cuando la corriente se pone en el modo normal, el monitor LED exhibirá una alarma destellando intermitentemente. Fijar el interruptor de la sensibilidad a la posición de AVCS y poner la corriente del giroscopio otra vez.

Después, cambiar el interruptor del transmisor a la posición normal del modo del giroscopio y comprobar el acoplamiento

En la posición neutral del timón, conectar el acoplamiento de modo que el cuerno y el alambre servos del control sea perpendicular.



Fijar la longitud del servo del cuerno basada en las instrucciones del fabricante modelo.

Mover el mando del timón a los lados izquierdos y derechos, y comprobar la dirección de la operación del rotor de cola. Si el rotor de cola gira en la dirección equivocada, ajustar la dirección con la función del revés del transmisor.

(4) Criterios del ajuste de la sensibilidad del giróscopo.

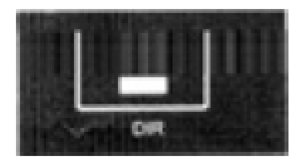
La sensibilidad del giróscopo diferencia con los servos usados y el fuselaje. Generalmente, cuanto más rápida es la velocidad de funcionamiento el servo, más alta es la sensibilidad del giróscopo. También, cuando se levanta la velocidad del rotor principal, la sensibilidad del helicóptero sí mismo de la cola se levanta y la sensibilidad del giroscopio en la marcha lenta para arriba se debe caer debajo de la sensibilidad al asomar. Esta tendencia es mayor con helicópteros de la clase 60 que con helicópteros de la clase 30. El ajuste de la sensibilidad con una sensibilidad del girocompás de 70-80% al asomar y 60-70% durante vuelo como los criterios y la búsqueda para la mejor sensibilidad para el helicóptero en uso.





(5) **Cheque de la dirección de la operación del giroscopio**

Si el servo del timón se mueve a la izquierda cuando la nariz del helicóptero se mueve a la derecha, la dirección del giroscopio está correcta.



Si el servo del timón funciona en la dirección contraria, cambiar el interruptor.

Cuando el rotor gira a la derecha, si usted intenta volar mientras que la dirección del giroscopio es incorrecta, la nariz girará a la izquierda y al resultado en una situación peligrosa.

Cuando el rotor gira a la derecha, si usted intenta volar mientras que la dirección del giroscopio es incorrecta, la nariz girará a la izquierda y al resultado en una situación peligrosa.

(6) Ajuste del límite.

Mover el mando del timón a los lados izquierda y derecha y ajustar el regulador de ajuste del límite de modo que el ángulo servo del funcionamiento no pegue al acoplamiento. Durante vuelo, el servo no funcionará más allá de este límite y el acoplamiento será protegido. Si el ajuste es demasiado bajo, el funcionamiento del girocompás será afectado.

Ajuste del vuelo

En el modo de AVCS, el giróscopo ajusta automáticamente la posición neutral del timón de modo que los cambios mecánicos de la posición neutral del timón sean desconocidos. Cuando la posición neutral del timón cambia substancialmente, se genera un error izquierdo y derecho del timón y el funcionamiento del giróscopo puede caer.
Al hacer su primer vuelo y al volver a conectar el acoplamiento, fijar la posición neutral del timón mecánico el primer vuelo en el modo normal y después volando en el modo de AVCS.

(Ajuste de posición neutral del timón)

(1) Las revoluciones determinada del transmisor que se mezcla (pitch->rudder) hasta el 0% o OFF.
(2) Fijar el interruptor de la sensibilidad del giroscopio del transmisor a la posición de AVCS. Primero, poner la corriente del transmisor, después poner la corriente del giróscopo (compartida con el receptor). Puesto que el GY400 inicializa los datos cuando se pone la corriente, fijar el mando del timón a la posición neutral y no mover el helicóptero por aproximadamente 3 segundos.





Si las luces del monitor LED, el giróscopo están funcionando en el modo de AVCS.

Cuando la corriente se pone en el modo normal, el monitor LED exhibirá y alarmará destellando intermitentemente. En este tiempo, fijar el interruptor de la sensibilidad a la posición de AVCS y poner la corriente del giróscopo otra vez.

(3) Cambiar el interruptor de la sensibilidad del giróscopo del transmisor a la posición normal. En este tiempo, el monitor LED se apaga. Quitar el helicóptero y asomar y ajustar la posición neutral del timón con la palanca del ajuste del transmisor.

La desviación es grande de la posición neutral del timón puede requerir el reajuste del acoplamiento del fuselaje.

(4) Fijar la sensibilidad del giroscopio al punto momentos antes que la cola del helicóptero comienza a buscar.

Cuando las cazas de la cola del helicóptero, fijaron la sensibilidad del giróscopo a un valor más bajo. Al ajustar la sensibilidad del giróscopo, aumentar y disminuir la sensibilidad gradualmente mientras que comprueba.

(Para la otra información, ver “un punto aconsejar”.)

Esto termina el ajuste de posición neutral mecánico. Aterrizar el helicóptero y fijar el giroscopio el modo de AVCS. Al volar, la corriente se debe poner siempre en el modo de AVCS y la posición neutral del timón leyó cada vez.

(Ajuste lateral de AVCS)

(5) Fijar la posición del ajuste del timón para todas las condiciones de vuelo que utilicen el modo de AVCS a la posición del ajuste vuelo-ajustada en el modo normal.

Al usar el ajuste común en el AVCS y modos normales, esta operación es innecesaria.

Cuando se pone la corriente después, el giróscopo lee esta posición del ajuste como la posición neutral del timón

(6) Fijar el mando del timón a la posición neutral, cambiar el interruptor de la sensibilidad del transmisor entre el AVCS y los modos normales por lo menos 3 veces en un intervalo de 1 segundo o menos, después fijar el interruptor a la posición de AVCS.

Esta operación memoriza los datos neutrales laterales de AVCS al girocompás. En este tiempo, el monitor LED destella una vez. Los datos neutrales también son memorizados fijando el interruptor de la sensibilidad del transmisor a la posición de AVCS y poniendo la corriente del giroscopio otra vez.





(7) asoma y vuela en el modo de AVCS y fijó la sensibilidad del giróscopo al punto momentos antes de comenzar. La sensibilidad del modo de AVCS es levemente más baja que en el modo normal.

Cuando ocurre la caza, bajar la sensibilidad. Al ajustar el sensibilidad y, proceder lentamente y mientras que comprueba.

(8) Ajustar el efecto del manejo de timón usar las funciones del ajuste del ángulo del timón del transmisor (AFR D/R los etc)

Usar el modo de AVCS correctamente

Un giróscopo de AVCS es un tipo giróscopo del comando de la velocidad angular. El giróscopo compara constantemente las señales de la operación del timón del transmisor y la señal de referencia interna del giróscopo (señal neutral del timón del transmisor) y los controles la velocidad de rotación de la cola del helicóptero por consiguiente. Por lo tanto para que la función de AVCS funcione normalmente, la señal neutral del timón se debe memorizar en el giróscopo antes del vuelo.

Métodos neutrales de la memorización de la señal del timón

[Método 1] cuando se pone la corriente del giróscopo, la señal del timón del transmisor recibida automáticamente en aquel momento se asume para ser la señal neutral y se memoriza. El giróscopo se utiliza normalmente en este estado.
[Método 2] cambiar rápido el interruptor de la sensibilidad del transmisor entre el AVCS y los modos normales por lo menos 3 veces en un I en segundo lugar o un interno más corto, después fijar el interruptor en la posición del modo de AVCS. El monitor LED destella instantáneamente y se memoriza la señal del timón. Si la regulación de ajuste fue movido durante vuelo, la posición neutral memorizada se puede poner al día a la posición neutral actual repitiendo esta operación. Al realizar esta operación, aterrizar el modelo y sostener el mando del timón en la posición neutral.

Método neutral del cheque del timón

En el modo de AVCS, el servo no vuelve a la posición neutral incluso cuando el mando del timón se vuelve a la posición neutral. Cuando usted quiere comprobar la posición neutral servo durante cheque neutral del acoplamiento, etc, seleccionar el modo normal, o permanecer en el modo de AVCS, y mueve el mando del timón a la izquierda e a la derecha por lo menos 3 veces en un intervalo de 1 segundo o menos, después volver inmediatamente el mando a la posición neutral. Esta operación vuelve el servo del timón a la posición neutral.

Precauciones del uso del modo de AVCS

En el modo de AVCS, fijar siempre la revolución que se mezcla ha APAGADO. Si la revolución que se mezcla (pitch->rudder que se mezcla) está PRENDIDO, la señal de la operación de la echada cambia la posición neutral del timón. Los jueces del giroscopio que un comando de la velocidad angular fue recibido y gira la cola, por lo tanto, la posición





neutral cambian. El modelo vuela en la misma posición del ajuste del timón (severo secundario incluyendo) como cuando la corriente fue puesta (posición neutral memorizada en el giroscopio). Al volar en el modo de AVCS, fijar el ajuste del timón a la misma posición debajo de todos.
Condiciones de vuelo, incluyendo el encendido y la marcha lenta para arriba. En el modo de AVCS, el giroscopio ajusta automáticamente el timón de modo que ajustando durante vuelo y otros ajustes del ajuste del timón de la precisión ser innecesario.

Otro precauciones.

Operación de regulación de ajuste, ect

El regulador de ajuste y los interruptores miniatura se utilizan con el GY400 para reducir su tamaño. Al funcionar el regulador de ajuste y los interruptores, utilizar el destornillador miniatura suministrada y no aplicar una fuerza excesiva.

Pequeño paso servo

Cuando el modelo es estático, los servos pueden mover un pequeño paso. Sin embargo, esto es porque la sensibilidad del giróscopo se fija a un elevado valor y es normal.

Un punto.

Relación entre la longitud llevada del servo y el giróscopo.

La sensibilidad del giróscopo también cambia con la longitud del cuerno servo. Cuando la sensibilidad es demasiado baja, alargar el cuerno servo. , Cuando la caza no para, acortar inversamente el cuerno servo.





Precaución
Precauciones del montaje

Utilizar siempre la cinta adhesiva del sensor para instalar el giróscopo al fuselaje.
Esto es necesario sujetar con seguridad el giróscopo al fuselaje de modo que la operación del giróscopo no transmita vibraciones indeseadas del fuselaje directo al sensor.

Al montar el giróscopo, proporcionar un poco exceso de modo que los cables de la conexión del giróscopo no sean demasiado tensos.
Si los cables del giróscopo son demasiado tensos, el giróscopo no exhibirá su funcionamiento completo. Si el giróscopo pela, el control será perdido y resultado en una situación peligrosa.

Al usar el giróscopo con un helicóptero, instalar el GY400 por lo menos el 10cm del motor.
El motor genera ruido electromagnético fuerte. Este ruido puede interferir con el sensor del giróscopo y causar la operación errónea.

Insertar los conectores.
Si un conector funciona flojo debido a la vibración durante vuelo, el control se puede perder y resultado en una situación peligrosa.

Comprobar siempre la dirección de la operación de los servos
Si usted intenta volar el modelo cuando un servo funciona en la dirección equivocada, el fuselaje hará girar en una dirección fija e incorporará un estado extremadamente peligroso.





Precauciones del montaje

Nunca mover el fuselaje durante al menos de 3 segundos después de poner la corriente del giróscopo (compartida con el receptor).
Puesto que los datos dentro del giróscopo se inicializan automáticamente tan pronto como se ponga la corriente, si se mueve el fuselaje, la posición neutral cambiará. Si ocurre esto vuelta la energía apagado y encendido otra vez. Al poner la corriente, fijar el interruptor del transmisor a la posición de AVCS y girar el interruptor del transmisor, después poner la corriente del giróscopo.

No funcionar el regulador de ajuste del timón mientras que vuela en el modo de AVCS.
Cuando la energía es dado vuelta en el GY400 asume que el mando del timón está en la posición neutral. Si el regulador de ajuste del timón se mueve durante vuelo, la posición neutral cambiará.

Evitar los cambios de temperatura repentinos.
La causa repentina de cambios de temperatura la posición neutral al cambio, por ejemplo, no vuela el modelo inmediatamente después de quitarlo por dentro de un vehículo con calefacción en el invierno y de un vehículo condicionado aire acondicionado en el verano. Dejar el soporte modelo por cerca de 10 minutos permitir que la temperatura dentro del giróscopo se estabilice antes de poner la corriente. También, considerar los cambios de temperatura repentinos cuando el giróscopo se expone a la luz del sol directa o está instalado cerca del motor. Tomar las medidas de modo que el giróscopo, no expuesto a la luz del sol directa.

Al usar el giróscopo en el modo de AVCS, fijar el mínimas de la revolución hasta el 0% o APAGADO.
En el modo de AVCS, todas las correcciones del timón son hechas por el GY400. Por lo tanto, si la mezcla del timón está encendida, el modelo funcionará iguales como si la posición neutral cambiara.

Comprobar el funcionamiento del receptor, del giroscopio, baterías y los servos en la etapa del ajuste y decidir el número de vuelos restantes mientras que permite un margen.





Precauciones del mantenimiento en el fuselaje

No dar vuelta al regulador de ajuste de la sensibilidad con demasiada fuerza.
El regulador de ajuste puede romperse. Utilizar siempre el destornillador miniatura suministrado para hacer ajustes.

Hacer mantenimiento positivo de la sección de cola de fuselaje.
La rigidez de la sección de cola tiene un efecto grande en funcionamiento del giróscopo. El envejecimiento por lo tanto flojo de la pipa del partidario y de cola también tiene un afecto grande en los chasis.

Mantener el fuselaje con una pequeña vibración como sea posible.
La vibración del fuselaje tiene un efecto muy nocivo en funcionamiento del giróscopo.

Precauciones del montaje

Prestar la especial atención a la seguridad en las partes de este manual que son indicadas por las marcas siguientes.

- **Peligro**

Los procedimientos que pueden llevar a una condición peligrosa y causar muerte o lesión seria al usuario si no realizaron correctamente.

- **Advertencia**

Procedimientos que pueden llevar a una condición peligrosa o causar muerte o lesión seria al usuario. Si no realizado correctamente, o procedimientos donde está alta la probabilidad de lesión superficial o del daño físico.

- **Precaución**

Los procedimientos donde está pequeña la posibilidad de lesión seria al usuario, pero allí son un peligro de lesión, o daño físico o de peligró, si no realizado correctamente.





Datos técnicos del giroscopio GY400

(Tipo integrado giroscopio del sensor de la tarifa de AVCS)
Sistema de control:
Control avanzado de Digital PI (integración proporcional)
Sensor del giroscopio:
Vibración del sistema de SMM (máquina micro del silicio)
Voltaje de funcionamiento: +4 a +6VDC
Dimensiones: 21.8 × 21.8 × 19.0mm
Peso: 15g (conectador incluyendo)
Funciones:
Interruptor de la dirección de la operación del giroscopio, interruptor de modo del DS, regulador de ajuste del retardo del control, control alejado del aumento del regulador de ajuste del límite, conmutación de modo de AVCS/normal.

